

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan teori dan pembahasan yang telah dijelaskan pada bab-bab sebelumnya, maka dapat disimpulkan bahwa:

1. Perhitungan jarak robot menerapkan algoritma *fuzzy logic*.
2. Semakin dekat jarak halangan, maka tegangan motor dc mengecil.
3. Kecepatan putar yang dihasilkan motor DC diatur dengan PWM (*Pulse Width Modulation*). Semakin besar PWM yang digunakan, maka semakin cepat kecepatan motor DC.

5.2 Saran

Saran yang dapat diberikan untuk pengembangan alat ini adalah untuk membersihkan debu sebaiknya menggunakan sensor pendeteksi debu agar robot dapat lebih optimal dalam membersihkan debu dalam ruangan.